

## EQUAZIONE DI BERNOULLI

Partiamo dalle equazioni di bilancio delle p.s.m.

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{\Omega} \rho \underline{v} d\Omega + \int_{\Sigma} \underline{n} \cdot \rho \underline{v} \underline{v} dS = - \int_{\Sigma} \rho \underline{u} dS + \int_{\Omega} \rho \underline{f} d\Omega + \underline{F}_{\text{usc}}$$

in forme locale:

$$\frac{\partial \rho \underline{v}}{\partial t} + \nabla \cdot \rho \underline{v} \underline{v} = - \nabla p + \rho \underline{f} + \underline{F}_{\text{usc}}$$

1- for an inviscid flow

2- with no body forces

3- for an incompressible flow

3- For steady flow

$$\nabla \cdot \underline{v} \underline{v} = \underline{v} \cdot \nabla \underline{v} + \cancel{\underline{v} (\nabla \cdot \underline{v})} = \underline{v} \cdot \nabla \underline{v}$$

o continuity equation

Equazione di Euler

$$\underline{v} \cdot \nabla \underline{v} = - \frac{1}{\rho} \nabla p$$

ovvero:

$$u_i \nabla_i \cdot \nabla_j \frac{\partial u_k}{\partial x_j} \nabla_k = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x_m} \Omega_m$$

$$u_i \frac{\partial u_k}{\partial x_i} \nabla_k = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x_m} \Omega_m$$

moltiplicando per  $\Omega_m$

$$u_i \frac{\partial u_k}{\partial x_i} = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x_m} \Omega_m$$

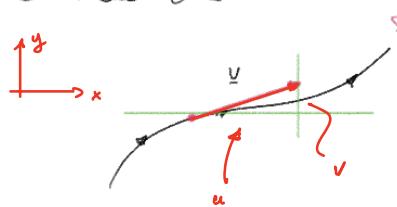
ovvero

$$\begin{cases} u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} \\ u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial y} \end{cases} \quad \leftarrow \textcircled{D}$$

troviamo la \textcircled{D} per dx

$$u \frac{\partial u}{\partial x} dx + v \frac{\partial u}{\partial y} dx = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial x} dx$$

Osserviamo che



Stream line

$$\frac{v}{u} = \frac{dy}{dx} \rightarrow u dx = v dy$$

$$u \left( \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} v dy \right) = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial x} dx$$

$$u \left( \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy \right) = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial x} dx$$

ovvero

$$u du = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial x} dx \rightarrow \frac{1}{2} dU^2 = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial x} dx$$

anzitutto

$$\frac{1}{2} dV^2 = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial y} dy$$

$$\frac{1}{2} dw^2 = - \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial z} dz$$

i.e.

$$\frac{1}{2} d(U^2 + V^2 + W^2) = - \frac{1}{\rho} \left( \frac{\partial P}{\partial x} dx + \frac{\partial P}{\partial y} dy + \frac{\partial P}{\partial z} dz \right)$$

$$\frac{1}{2} dV^2 = - \frac{1}{\rho} dP \rightarrow \boxed{dP = - \rho V dV} \quad \text{Euler}$$

Per  $P = \text{cost}$   $\rightarrow \int_{P_1}^{P_2} dP = - \rho \int_{V_1}^{V_2} V dV \rightarrow P_2 - P_1 = - \rho \left. \frac{V^2}{2} \right|_{V_1}^{V_2} \rightarrow$

$$\rightarrow P_2 - P_1 = - \frac{1}{2} \rho (V_2^2 - V_1^2) \rightarrow \boxed{P_2 + \frac{1}{2} \rho V_2^2 = P_1 + \frac{1}{2} \rho V_1^2}$$

$\rightarrow$  E.p.u di Bernoulli

(\*)  $\boxed{P + \frac{1}{2} \rho V^2 = \text{cost}}$  along a stream line

■ Nella determinazione delle (\*) non è stata fatta alcuna ipotesi sulla rotazionalità o irrotazionalità del fluido

$\rightarrow$  Bernoulli vale su ciascuna streamline.

■ Per un flusso rotazionale, il valore delle costante costante da streamline a streamline.

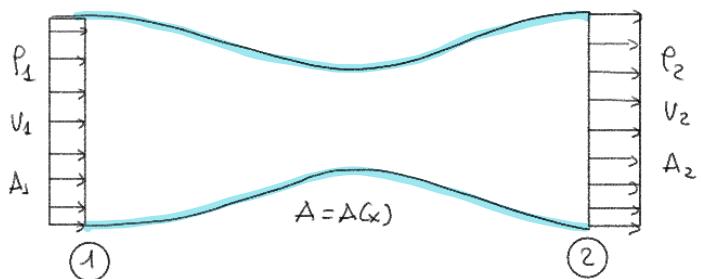
$\rightarrow$  Se il flusso è irrotazionale, l'equazione di Bernoulli vale su due punti qualsiasi del campo - due punti non necessariamente appartenenti alla stessa streamline, i.e.

$\boxed{P + \frac{1}{2} \rho V^2 = \text{cost}}$  attraversano il flusso.

■ Si noti che l'equazione di Bernoulli è stata derivata dall'equazione del bilancio delle forze per il fluido; cioè è una forma alternativa delle seconde leggi di Newton per un fluido non viscoso, incorporate le nuove forze di volume.

Si noti, però, che le dimensioni dei termini presenti nell'equazione sono quelle di cui emerge per unità di volumen → l'equazione di Bernoulli è anche una relazione fra l'energia meccanica in un fluido incompressibile: il lavoro fatto su un fluido dalle forze di pressione è uguale alla variazione dell'energia cinetica del fluido.

FLUIDO INCOMPRESSIBILE IN UN CONDOTTO → Il bilancio di Bernoulli



Si considera il flusso attraverso un condotto connesso a due estremità. Si suppone che le proprietà del fluido siano uniformi e trasversalmente costanti.

Moto piano - unidimensionale →  $A = A(x)$ ,  $p = p(x)$  e  $V = V(x)$

■ Si considera l'equazione in forme integrale delle continuità

$$\frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV + \int \mathbf{v} \cdot \rho \mathbf{v} dS = 0$$

flusso stazionario

$\nabla \cdot \mathbf{v} = 0$  sulla parete.

$$\int \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS + \int \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS + \int \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS$$

$A_1$                      $A_2$                     wall

Ovvero:

$$\int_{A_1} \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS + \int_{A_2} \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS = 0 \rightarrow -p_1 v_1 A_1 + p_2 v_2 A_2 = 0 \rightarrow$$

$$p_1 v_1 A_1 = p_2 v_2 A_2$$

2

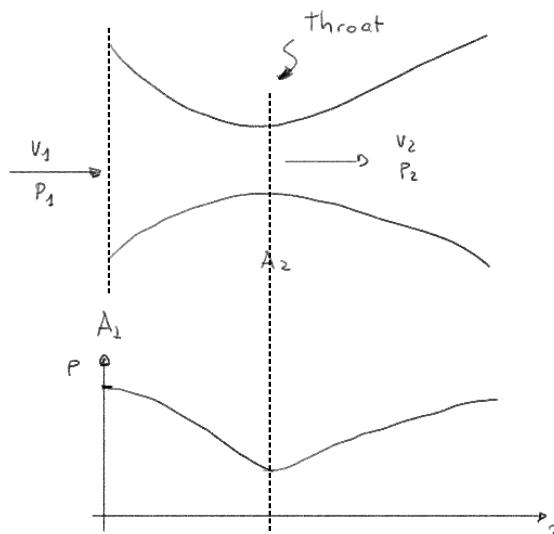
equazione delle continuità presso - una dimensione voluta sia per flusso compressibile che incompressibile

$$\text{Se } \rho = \text{cost} \rightarrow \text{flusso incompressibile} \rightarrow p_1 = p_2 \rightarrow v_1 A_1 = v_2 A_2$$

Questa equazione ci consente di affermare che in corrispondenza di una dimensione

delle sezioni in cui varia il moto del fluido e viceversa.

Per Bernoulli  $\rightarrow P + \frac{1}{2} \rho V^2 = \text{cost}$   $\rightarrow$  se le velocità variano, dunque le pressioni variano e viceversa.



Si consideri un flusso convergente-divergente in un condotto  $\rightarrow$  il flusso entra nel condotto con velocità  $V_1$  e pressione  $P_1$ . La velocità aumenta  $\rightarrow$  la pressione diminuisce fino a un valore minimo in corrispondenza della folla

$\rightarrow$  Il condotto riconosciuto è uno CORPO DI VENTURI

\* In una applicazione aerodinamica, il tubo di VENTURI può essere usato per misurare le velocità del fluido

Si consideri un tubo di Venturi con un solo reporto  $A_1/A_2$ . Si osservi che tale tubo sia inviato in una corrente fluida con  $V_1$  in corrispondenza del tubo di Venturi per misurare pista velocità

$\rightarrow$  Attraverso un mezzo molto differenziabile è possibile misurare le differenze  $P_1 - P_2$

$$\bullet P_1 + \frac{1}{2} \rho V_1^2 = P_2 + \frac{1}{2} \rho V_2^2 \rightarrow V_2^2 = \frac{2}{\rho} (P_1 - P_2) + V_1^2$$

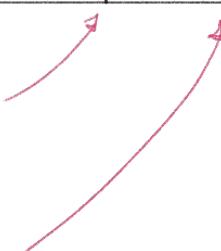
$$\bullet V_1 A_1 = V_2 A_2 \rightarrow V_2 = V_1 \frac{A_1}{A_2}$$

$$\rightarrow V_1^2 = \frac{2}{\rho} (P_1 - P_2) + \left( \frac{A_1}{A_2} \right)^2 V_1^2 \rightarrow$$

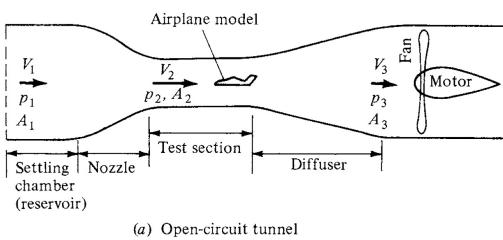
$$V_1 = \sqrt{\frac{2(P_1 - P_2)}{\rho \left[ \left( \frac{A_1}{A_2} \right)^2 - 1 \right]}}$$

■ Un'altra applicazione dei flussi meccanici in un condotto è quella delle GALLEGGIATE DEL VENTO SUPERSONICHE  $\rightarrow$  equivalente a fatto di un fermo tubo di Venturi dove il fluido viene spinto da un elice centrifuga e in moto. La folla del vento può essere a circuito aperto o chiuso

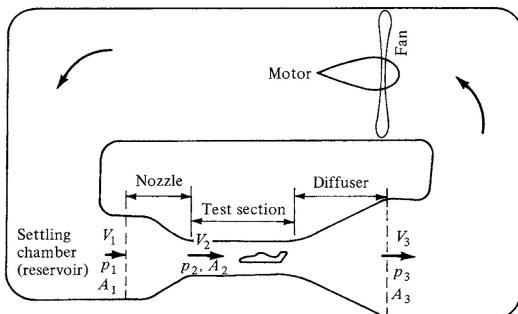
- dove l'aria è prelevata direttamente dall'esterno ed aspirata dalla ventola; necessariamente il fluido viene inviato inversamente all'atmosfera



- in tal caso l'aria viene inviata inversamente nel circuito a formare un loop



(a) Open-circuit tunnel



(b) Closed-circuit tunnel

Figure 3.8 (a) Open-circuit tunnel. (b) Closed-circuit tunnel.

$$A_1 V_1 = A_2 V_2 \rightarrow V_1 = V_2 \frac{A_2}{A_1}$$

$$A_2 V_2 = A_3 V_3 \rightarrow V_3 = V_2 \frac{A_2}{A_3}$$

$$P_1 + \frac{1}{2} \rho V_1^2 = P_2 + \frac{1}{2} \rho V_2^2 = P_3 + \frac{1}{2} \rho V_3^2$$

$$V_2^2 = \frac{2}{\rho} (P_1 - P_2) + V_1^2$$

$$V_2^2 = \frac{2}{\rho} (P_1 - P_2) + V_2^2 \left( \frac{A_2}{A_1} \right)^2$$

$$V_2^2 \left( 1 - \left( \frac{A_2}{A_1} \right)^2 \right) = - \frac{2(P_1 - P_2)}{\rho}$$

$\frac{A_2}{A_1}$  è un parametro fisico detto  
delle forze della falliva.

$V_2 = \sqrt{\frac{2(P_1 - P_2)}{\rho \left( 1 - \left( \frac{A_2}{A_1} \right)^2 \right)}}$

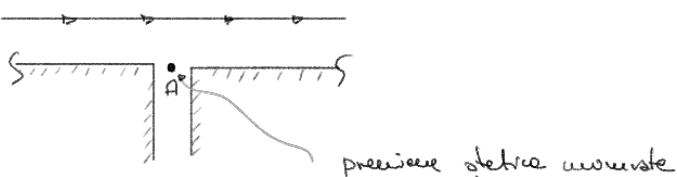
$V_2$  è inversa delle forze della falliva

$P_1 - P_2$

## TUBO DI PITOT

Il tubo di Pitot è un sistema il cui compito è quello di rilevare le pressioni atmosferiche  $\rightarrow$  pressione statica e pressione totale  $\rightarrow$  somma delle pressioni statiche, delle pressioni dinamiche e di eventuali variazioni dovute agli effetti di compressibilità.

■ Pressione statica è una misura del movimento rispetto alle particelle che compongono il fluido; è la pressione che un osservatore statico alle particelle percepisce quando si sposta alle stesse velocità delle particelle fluenti.



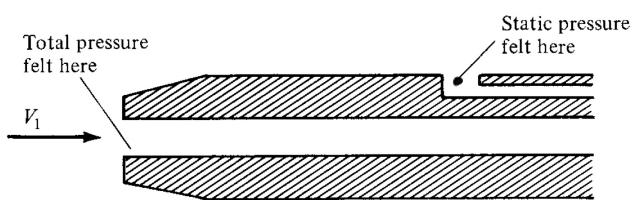
pressione statica misurata  
da un orifizio praticato  
nella parete.

■ Pressione di risparmio o pressione totale è quella che si realizza in corrispondenza di un punto dove, in assenza di forze di costrizione e decelerazione, viene a  $U=0$ .

$$P_\infty + \frac{1}{2} \rho V_\infty^2 = P_0$$

■ Pressione di riserva (o totale), denotata con  $P_t$ , è la somma della pressione statica ( $\frac{1}{2} \rho V^2$ ) e della pressione statica ( $P_\infty$ ) delle correnti.

Il tubo di Pitot è costituito da una canna cilindrica con una siringa all'estremità del tubo, aperta frontalmente nella corrente del fluido, da un tubo cilindrico a una canna cilindrica esterna comunicante con l'ambiente attraverso forellini disposti lungo la periferia del cilindro, in modo da non ricevere alcuna componente di velocità.



$$C_p = \frac{P - P_\infty}{P_t - P_\infty}$$

$P$  := pressione statica misurata

$P_\infty$  := pressione statica delle correnti

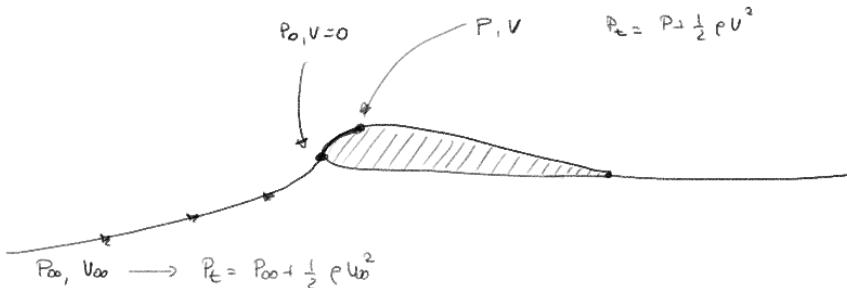
$P_t = P_\infty + \frac{1}{2} \rho V_\infty^2 \approx$  pressione totale

Figure 3.12 Pitot-static probe.

$$C_p = \frac{P - P_\infty}{P_t - P_\infty} = \frac{P - P_\infty}{\frac{1}{2} \rho V_\infty^2} = \frac{\frac{1}{2} \rho (V_\infty^2 - V^2)}{\frac{1}{2} \rho V_\infty^2} = 1 - \left( \frac{V}{V_\infty} \right)^2$$

$$P_t = P_\infty + \frac{1}{2} \rho V_\infty^2 \longrightarrow P_t - P_\infty = \frac{1}{2} \rho V_\infty^2$$

$$P + \frac{1}{2} \rho V^2 = P_\infty + \frac{1}{2} \rho V_\infty^2 \longrightarrow P - P_\infty = \frac{1}{2} \rho (V_\infty^2 - V^2)$$



N.B.  $C_p$  salvo variazioni intorno al velivolo  $\longrightarrow$  le pressioni perfette per pressurizzare il pitot sono quelle per cui  $C_p \approx 0$ , i.e.  $P \approx P_\infty$

$\longrightarrow$  tratto anteriore della fusoliera

$\longrightarrow$  bordo d'attacco dell'aile

$\longrightarrow$  per i velivoli supersonici: montaggio a sbalzo  
a monte del caos anteriore alla fusoliera

■ Il tubo di Pitot è di solito provvisto di sventali aerofunghi che consentono di evitare puntelli misuranti durante le fasi di volo.

- Alcune bolle di rivelamento disposte all'interno del Pitot registrano la pressione del flusso; la distruzione del calore fornito in uno o più punti del tubo è causata dal materiale infuso da fuori con la stessa condensabilità termodinamica (il materiale vero, solitamente, è ferro ricoperto esteriormente da uno strato di gomma per evitare congelamento).
- Il Pitot è provvisto inoltre di un apposito circuito di risciacquo per l'eliminazione automatica dell'eguale pressione o di condensa.
- L'elaborazione dei dati per il calcolo della pressione statica con il tubo di Pitot deve essere tale da restituire alle parti la pressione statica delle correnti undisturbata
- tale sistema è fuso delle velocità delle correnti; tale pressione viene da velivolo a velivolo e, per lo stesso velivolo, dalla compressione di veleno. Essendo rispettabile disporre di un Pitot che opere costantemente di veleno o per ogni tipo di velivolo, si ricava, per il calcolo delle pressioni statiche, una serie di dati relativi disposti nella superficie esterna dello strumento → si ottiene una pressione che è la media dei valori cestati dai vari sensibili
- tubo di Pitot statico con compensazione aerodinamica ←
- Per i velivoli subsonici si prende l'uso di piccole aperture protette nelle superficie esterne degli aerei, denominate PRESE STATICHE → il loro funzionamento è dettato dalla necessità di riprodurre la pressione statica delle correnti undisturbata.
- I primi sono effettuati da due serie di bei dispositi in pressione minuziosamente rispetto alla curvatura della fusoliera e tra loro comunicanti
- Molti aerei, inoltre, dispongono di una presa statica supplementare (o di emergenza) da utilizzare quando le principali vengono in crisi per la formazione di ghiaccio.
- Questa presa va disposta in una zona dove non vi sono forze di flusso → si trova nell'angolo a destra della pressione
- sono necessarie tabelle e/o grafici per correggere le indicazioni strumentali

$$\text{N.B. } C_p = \frac{P - P_{\infty}}{P_t - P_{\infty}} = \frac{P - P_{\infty}}{\frac{1}{2} \rho V^2} = \frac{P - P_{\infty}}{\rho_{\infty}} \rightarrow P = P_{\infty} + C_p P_{\infty}$$

Quindi il valore del  $C_p$  ci dice quanto  $P$  diffondono da  $P_{\infty}$  in multipli della pressione dinamica. I.e. se  $C_p=1$  ( $V=0$ , i.e. al punto di riferimento), allora  $P=P_{\infty}+P_{\infty}$ , ovvero "la pressione locale è uguale alla pressione dinamica della corrente". Se  $C_p=-3$  punto riferimento

dove  $p = p_{\infty} - \rho g$ , i.e. la pressione locale è la somma della pressione atmosferica e del doppio delle componenti stazionarie delle correnti.

### CONSERVATION OF MASS FOR FLUID IN COMPRESSIBILITY

#### Conservazione delle masse in forme integrale

$$\int_V \frac{\partial \rho}{\partial t} dV + \int_S u \cdot \rho v dS = 0$$

in forme locale è:

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot \rho v = 0$$

Per un flusso incompressibile è conservato ( $\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$  e  $\rho = \text{cost}$ ) allora

$$\nabla \cdot v = 0 \quad \rightarrow \text{principio di conservazione delle masse.}$$

#### Potenzialità $\nabla \times \nabla \phi = 0$ per un flusso irrotazionale è

$$v = \nabla \phi$$

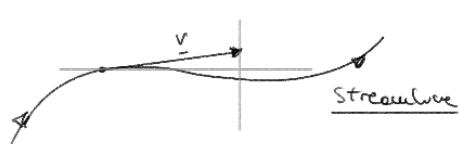
$\phi$ : potenziale di velocità

Quindi, per un flusso che sia, contemporaneamente, incompressibile e irrotazionale è

$$\nabla \cdot (\nabla \phi) = \nabla^2 \phi = 0 \quad \rightarrow \text{Equazione di Laplace}$$

• Le soluzioni dell'eq. di Laplace si chiamano funzioni armoniche

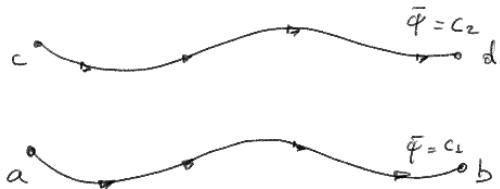
### STREAMLINES e STREAMFUNCTIONS



$$\frac{dy}{dx} = \frac{v}{u} \quad \text{con } u \text{ e } v \text{ funz. note.}$$

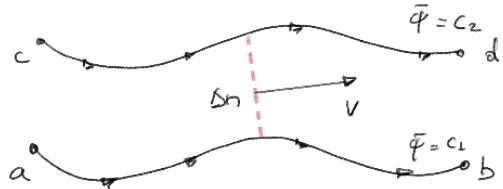
$$\text{Integrando} \rightarrow f(x,y) = c \quad \forall c \in \mathbb{R}$$

→ epoche delle linee di corrente (streamline). Se con  $\bar{\Phi}(x,y)$  indichiamo le  $f(x,y)$  - e dunque parte reale - di queste linee di corrente - diciamo che una STREAMFUNCTION non è che una parte immaginaria  $\bar{\Phi}$  per le quali noi fissate le costante  $c$ ; i.e.



C'è una certa arbitrarietà nella definizione delle streamline e nelle funzioni corrente. L'arbitrarietà dipende, evidentemente, dalla scelta delle costante  $c$ . Proviamo a definire le linee di

concrete più pesante al fuo di ridurre pata erlherita-



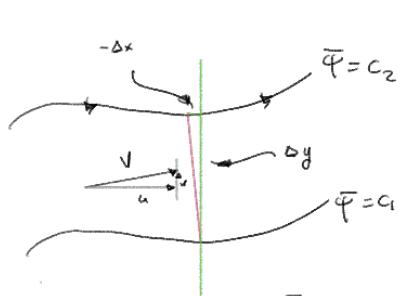
$\Delta \bar{\phi}$  = flusso di massa tra le due lunghezze di concrete.

$$\Delta \bar{\phi} = C_2 - C_1 = \rho V \Delta n \cdot (1)$$

ovvero

$$\frac{\Delta \bar{\phi}}{\Delta n} = \rho V \xrightarrow{n \rightarrow 0} \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial n} = \rho V$$

i.e. se conosciamo  $\bar{\phi}$  presso i punti di partenza e di arrivo si può ottenere il prodotto  $\rho V$  differendo  $\bar{\phi}$  in diverse normale a  $V$



$$\text{flusso di massa} = \Delta \bar{\phi} = \rho V \Delta n \\ = \rho u \Delta y + \rho v (-\Delta x)$$

ovvero

$$d \bar{\phi} = \rho u dy - \rho v dx$$

$$\bar{\phi}(x, y) \in d \bar{\phi} = \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x} dx + \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial y} dy \quad \text{ovvero}$$

$$\frac{\partial \bar{\phi}}{\partial y} = \rho u \quad \text{e} \quad \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x} = -\rho v$$

$\bar{\phi}$  con definita è facile trovare i flussi corrispondenti che in quelli misurabili.

$$\text{Per } \rho = \text{cost} \quad \text{e} \quad \frac{\partial(\bar{\phi}/\rho)}{\partial y} = u \quad \text{e} \quad \frac{\partial(\bar{\phi}/\rho)}{\partial x} = -v \quad \text{ovvero}$$

$$u = \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial y} \quad \text{e} \quad v = -\frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x}$$

$$\nabla \cdot V = 0 \longrightarrow \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} = 0 \longrightarrow \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial y} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial x} = 0 \\ \Rightarrow \frac{\partial^2 \bar{\phi}}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 \bar{\phi}}{\partial y \partial x} = 0$$

→ per il teorema di Schwarz, le forme di concrete soddisfano le condizioni di continuità

$$\nabla \times V = 0 \longrightarrow \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ u & v & 0 \end{vmatrix} = \hat{k} \left( \frac{\partial v}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial y} \right) = 0$$

$$\text{ma } u = \frac{\partial \phi}{\partial y} \text{ e } v = -\frac{\partial \phi}{\partial x} \text{ ovvero } -\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} = 0 \rightarrow \nabla^2 \phi = 0$$

→ anche la fine di corrente soddisfa l'equazione di Laplace, così come le fine potenziale & velocità.

- Per ogni flusso incompressibile e irrotazionale è facile dimostrare che il potenziale di velocità e la fine di corrente entrambe sono strettamente legate da Laplace.
- In conclusione, ogni soluzione dell'equazione di Laplace rappresenta il potenziale di velocità e la fine di corrente per un flusso irrotazionale e incompressibile.

■ Si noti che l'equazione di Laplace è una equazione lineare differenziale del secondo ordine alle derivate parziali.

$$\Phi_1, \Phi_2, \dots, \Phi_n$$
 sono n soluzioni dell'equazione  

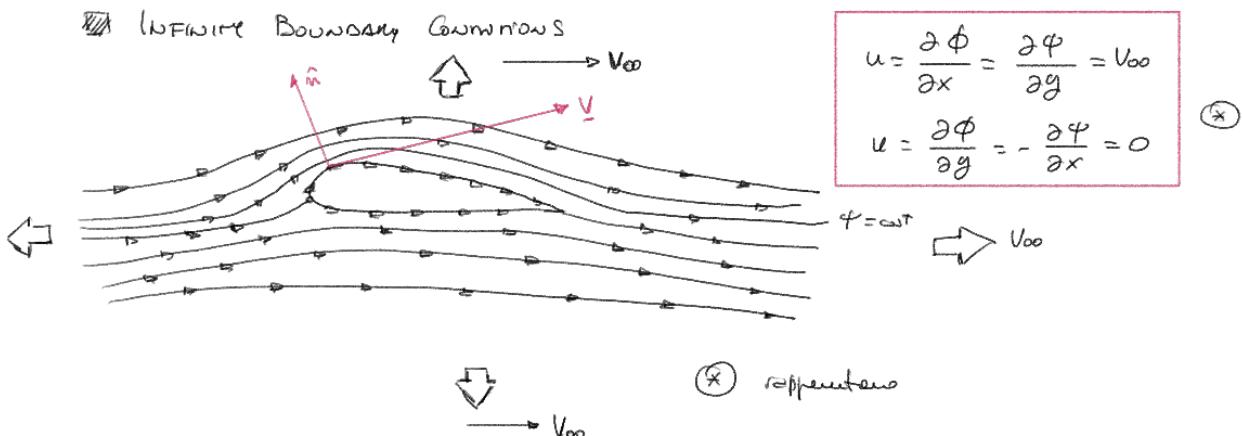
$$\nabla^2 \phi = 0 \quad (*)$$

Allora la loro somma

$$\phi = \Phi_1 + \Phi_2 + \dots + \Phi_n$$

è ancora soluzione dell'equazione (\*) .

→ Flussi incompressibili e irrotazionali compresi coniugati, possono essere addizionati sovrapposti in numero finito delle soluzioni elementari irrotazionali e incompressibili.



### WALL BOUNDARY CONDITIONS

Sulle superficie solide  $\underline{v} \cdot \underline{n} = 0$ , i.e.  $(\nabla \phi) \cdot \underline{n} = 0$  ovvero  $\frac{\partial \phi}{\partial n} = 0$

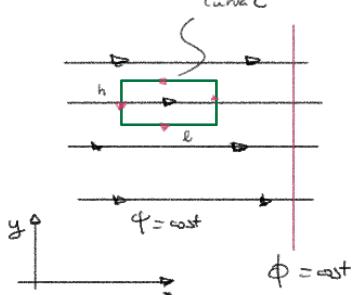
Faccendo riferimento alla fine di corrente è:

$$\frac{\partial \phi}{\partial S} = 0$$

dove  $S$  è l'arco curvitutto lungo la superficie del corpo.

## FLUSSO UNIFORME

- Consideriamo un flusso uniforme con velocità  $V_\infty$  orientato nella direzione  $x$



$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = u = V_\infty \quad \text{e} \quad \frac{\partial \phi}{\partial y} = v = 0$$



$$\phi = V_\infty x + f(y) \quad \text{dove } f(y) \text{ è una funzione di } y$$

$$\phi = \text{cost} + g(x) \quad \text{dove } g(x) \text{ è una funzione di } x$$

i.e.

$$\boxed{\phi = V_\infty x + \text{cost}}$$

$$g(x) = V_\infty x \quad \text{e} \quad f(y) = \text{cost} \quad \text{ovvero, scelgendo cost=0 e:}$$

$$\boxed{\phi = V_\infty x}$$

→ Potevamo scrivere la velocità per una corrente uniforme con velocità  $V_\infty$  orientata nella direzione delle  $x$  positive.

III In termini di funzione di corrente è:

$$u = \frac{\partial \phi}{\partial y} = V_\infty \quad \text{e} \quad v = -\frac{\partial \phi}{\partial x} = 0$$

ovvero

$$\phi = V_\infty y + f(x) \quad \text{e} \quad \phi = \text{cost} + g(y)$$

da cui

$$f(x) = \text{cost} \quad \text{e} \quad g(y) = V_\infty y$$

i.e.

$$\boxed{\phi = V_\infty y}$$

avendo scelto la costante per a zero.

II Consideriamo la circolazione in un flusso uniforme.

$$\Gamma = \oint_C \underline{V} \cdot d\underline{s}$$

Faccendo riferimento alle curve  $C$  indicate in figura è:

$$\Gamma = \oint_C \underline{V} \cdot d\underline{s} = V_\infty l - V_\infty l = 0 \quad , \text{i.e. } \Gamma = 0$$

L'ip. che ottiene è vera per ogni curva chiusa  $C$  in un flusso uniforme

$$\Gamma = \oint_C \underline{V} \cdot d\underline{s} = \underline{V}_{\infty} \oint_C ds = \underline{V}_{\infty} \cdot 0 = 0$$

l'integrale di linea  $ds$  intorno a una curva chiusa  
è uguale a zero.

→ CIRCOLAZIONE INTORNO OGNI CURVA CHIUSA IN UN FLUSO UNIFORME È NULA.

Queso risultato è costante con le soluz.

$$\Gamma = \oint_C \underline{V} \cdot t ds = \int_S \nabla \times \underline{V} \cdot d\underline{S} = 0$$

→ avendo affermato precedentemente che il campo è irrotazionale

\* \* \*

<u>tipi di flusso</u>	<u>Velocità</u>	$\phi$	$\psi$
<u>flusso uniforme in direzione <math>x</math></u>	$\underline{u} = \underline{V}_{\infty}$	$V_{\infty} x$	$V_{\infty} y$
<u>Soriente</u>	$U_r = \frac{\Lambda}{2\pi r}$	$\frac{\Lambda}{2\pi} \ln r$	$\frac{\Lambda}{2\pi} \theta$
<u>Vortice</u>	$U_\theta = -\frac{\Gamma}{2\pi r}$	$-\frac{\Gamma}{2\pi} \theta$	$\frac{\Gamma}{2\pi} \ln r$
<u>Doppetta</u>	$U_r = -\frac{\kappa}{2\pi} \frac{\cos \theta}{r^2}$ $U_\theta = -\frac{\kappa}{2\pi} \frac{\sin \theta}{r^2}$	$\frac{\kappa}{2\pi} \frac{\cos \theta}{r}$	$-\frac{\kappa}{2\pi} \frac{\sin \theta}{r}$

□

$$\underline{V} = \nabla \phi$$

e

$$-\kappa \wedge \nabla \phi = \underline{V}$$

$$\underline{V} = (u, v) \rightarrow u = \frac{\partial \phi}{\partial x} \quad \text{e} \quad v = \frac{\partial \phi}{\partial y} \quad \text{ovvero}$$

$$\begin{aligned} V_{\infty} &= \frac{\partial \phi}{\partial x} \rightarrow \phi = V_{\infty} x + f(y) \\ 0 &= \frac{\partial \phi}{\partial y} \rightarrow \phi = \text{cost} + g(x) \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} \phi = V_{\infty} x \\ \phi = \text{cost} + g(x) \end{array} \right.$$

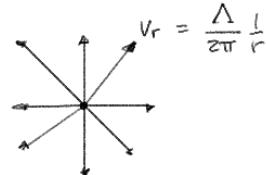
$$\underline{V} = -\kappa \wedge \nabla \phi = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 0 & 0 & 1 \\ \frac{\partial \phi}{\partial x} & \frac{\partial \phi}{\partial y} & \frac{\partial \phi}{\partial z} \end{vmatrix} = \left[ \frac{\partial \phi}{\partial y} \hat{i} - \hat{j} \frac{\partial \phi}{\partial x} \right] = V_{\infty} \hat{i}$$

ovvero:

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial \varphi}{\partial y} = v_{\infty} \rightarrow \varphi = v_{\infty} y + f(x) \\ -\frac{\partial \varphi}{\partial x} = 0 \rightarrow \varphi = \text{cost} + g(y) \end{array} \right\} \boxed{\varphi = v_{\infty} y}$$

### Sorante

$$v_r = \frac{\Delta}{2\pi r} \quad \Delta \text{ è l'intercetta delle sorante.}$$



$$V = \nabla \phi \rightarrow v_r \hat{r} + v_\theta \hat{\theta} = \left( \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{r}, \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \hat{\theta} \right) \quad \text{ovvero:}$$

$$\left. \begin{array}{l} v_r = \frac{\partial \phi}{\partial r} \rightarrow \frac{\partial \phi}{\partial r} = \frac{\Delta}{2\pi r} \rightarrow \phi = \frac{\Delta}{2\pi} \ln r + f(\theta) \\ 0 = \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \rightarrow \frac{\partial \phi}{\partial \theta} = 0 \rightarrow \phi = \text{cost} + g(r) \end{array} \right\} \boxed{\phi = \frac{\Delta}{2\pi} \ln r}$$

$$V = -k \wedge \nabla \phi \rightarrow v_\infty \hat{r} = \begin{vmatrix} \hat{r} & \hat{\theta} & \hat{k} \\ 0 & 0 & -1 \\ \frac{\partial \phi}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} & 0 \end{vmatrix} =$$

$$= \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \hat{r} - \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{\theta} \rightarrow \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} = v_\infty \rightarrow \phi = r v_\infty \theta + g(r)$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial r} = 0 \rightarrow \phi = \text{cost} + f(\theta)$$

ovvero

$$\phi = r v_\infty \theta = r \frac{\Delta}{2\pi r} \theta = \frac{\Delta}{2\pi} \theta$$

### Vortice

$$v_\theta = -\frac{\Gamma}{2\pi r} \frac{1}{r}$$

$$\left. \begin{array}{l} \phi = \frac{\partial \theta}{\partial r} \rightarrow \phi = \text{cost} + f(\theta) \\ v_\theta = \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \rightarrow -\frac{\Gamma}{2\pi} \cancel{\frac{1}{r}} = \cancel{\frac{1}{r}} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \rightarrow \phi = -\frac{\Gamma}{2\pi} \theta + g(r) \end{array} \right.$$

$$\phi = -\frac{\Gamma}{2\pi} \theta$$

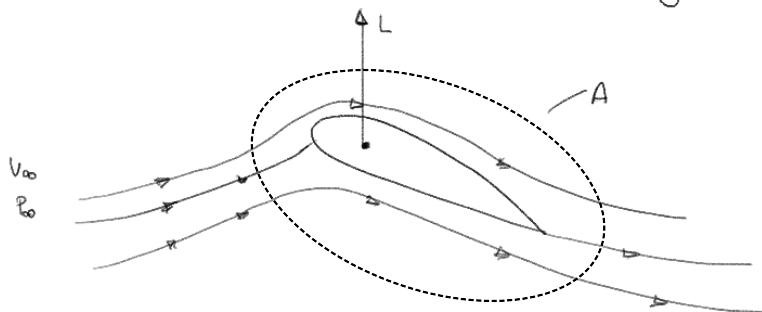
$$V = -k \wedge \nabla \phi \longrightarrow \nabla \phi \cdot \hat{e} = \begin{vmatrix} \hat{r} & \hat{\theta} & \hat{r}_\theta \\ 0 & 0 & -1 \\ \frac{\partial \phi}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} & 0 \end{vmatrix} = \hat{r} \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} - \hat{\theta} \frac{\partial \phi}{\partial r}$$

ovvero

$$\nabla \phi = - \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{r} \longrightarrow \frac{\Gamma}{2\pi} \hat{r} = \frac{\partial \phi}{\partial r} \longrightarrow \frac{\Gamma}{2\pi} \ln r + f(\theta) = \phi$$

$$0 = \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \longrightarrow \phi = \text{cost} + g(r) \longrightarrow \phi = \frac{\Gamma}{2\pi} \ln r$$

### TEOREMA DI KUTTA-JOUKOWSKI



Se  $A$  è una curva che racchiude un profilo aereo. Se il profilo sta producendo portanza, il campo delle velocità intorno al profilo è tale che

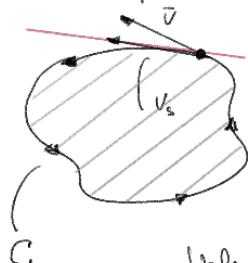
$$\Gamma = \oint_A \underline{V} \cdot d\underline{s}$$

è vero. Per il teorema di Kutta-Joukowski, infatti,

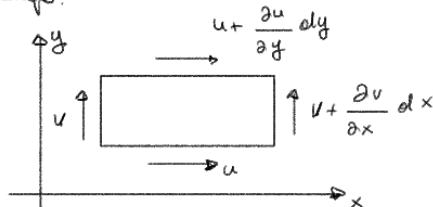
$$L' = \rho_{\infty} V_{\infty} \Gamma$$

- dove  $L'$  è la portanza per unità di superficie.

■ La circolazione attorno a un corpo in moto relativo rispetto a un fluido non in rotazione solo se il corpo è rotante. Secondo il teorema di Stockes la circolazione può essere presente se c'è rotazione del campo.



$$\Gamma = \oint_C \underline{V} \cdot \underline{t} ds$$



Vale la circolazione attorno al circuito elementare chiuso a un punto P di un campo fluidodinamico.

$$\begin{aligned}
 d\Gamma &= u dx + \left[ v + \frac{\partial u}{\partial x} dx \right] dy - \left[ u + \frac{\partial u}{\partial y} dy \right] dx - v dy \\
 &= \cancel{u dx} + \cancel{v dy} + \frac{\partial u}{\partial x} dx dy - \cancel{u dx} - \frac{\partial u}{\partial y} dy dx - \cancel{v dy} \\
 &= \left[ \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial y} \right] dx dy = \omega_z dx dy
 \end{aligned}$$

i.e. la circolazione intorno a un circuito chiuso può essere definita come prodotto delle velocità per l'area circolare in questo circuito.

Eseguendo punto riportato a un'area finita A ricaviamo da una curva chiusa C, ovvero:

$$\oint_C \underline{V} \cdot \underline{t} ds = \int_A (\underline{C} \times \underline{V}) \cdot \underline{n} dA$$

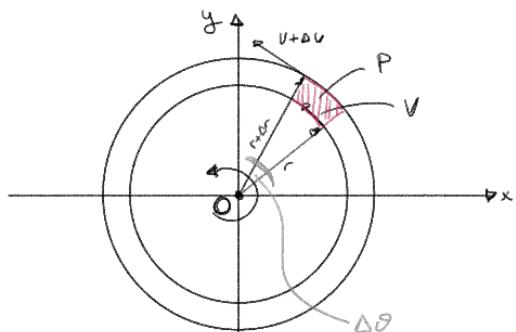
Teorema di Stokes — Il flusso del vettore rotore attraverso una superficie chiusa da una curva C è uguale alla circolazione delle velocità lungo le curve chiuse C stesse.

- Vortici (o linee vorticate) sono le linee di inerzia dei vettori rotori, i.e. le linee lungo cui punti del campo (e cui tangentie, in ogni punto, rappresentano la direzione e il verso dei vettori rotori delle diverse particelle fluide in un dato istante di tempo).
- Le linee vorticate sono discontinue sulle frontiere vorticose
  - La superficie vorticosa è pulita superficie tangente, in ogni punto, ai vettori rotori.

Nei fluidi reali visosi, la rotazionalità delle particelle varia con continuità da punto a punto e non esistono, quindi, discontinuità del vettore rotore.

Nei fluidi ideali, invece, si possono ammettere discontinuità del vettore rotore

→ Studiamo il campo associato a un vortice isolato. Supponiamo che il vortice sia rettilineo e infinito, con l'asse - che coincide con la direzione del vettore rotore - perpendicolare al piano x,y e passante per O.



Se  $V$  è la velocità del riferimento e  $V + \Delta V$  la velocità del riferimento  $r + \Delta r$ , la circolazione intorno all'elemento fluido  $P$  che percorre la traiettoria circolare è pari a

$$\begin{aligned}
 &(V + \Delta V)(r + \Delta r)\Delta\theta - Vr\Delta\theta = \\
 &= \cancel{Vr\Delta\theta} + V\Delta r\Delta\theta + r\Delta V\Delta\theta + \cancel{\Delta V\Delta r\Delta\theta} \stackrel{\approx 0}{=} \\
 &= \Delta\theta(V\Delta r + r\Delta V)
 \end{aligned}$$

La vorticità assente all'interno, si calcola così:

$$\text{Circolazione} = \text{vorticità} \times \text{area} \quad \longrightarrow \quad \text{vorticità} = \frac{\text{Circolazione}}{\text{area}} \quad \text{ovvero:}$$

$$\text{vorticità} = \frac{\Delta\theta (v\Delta r + r\Delta v)}{r \Delta\theta \Delta r} = \frac{v}{r} + \frac{\Delta v}{\Delta r}$$

ovvero

$$\omega_r = \frac{v}{r} + \frac{\partial v}{\partial r}$$

La velocità  $v$  è costante in ogni piano del cerchio, i.e. vede solo con  $r$  e non con  $\theta$ . Quindi

$$\omega_r = \frac{v}{r} + \frac{dv}{dr}$$

Tuttavia la vorticità nello è l'unico contributo al flusso ovunque irrotabile fornito da nullità del vortice, i.e.

$$\frac{v}{r} + \frac{dv}{dr} = 0 \rightarrow \frac{dv}{dr} = -\frac{v}{r}$$

$$\rightarrow \frac{dv}{v} = -\frac{dr}{r} \rightarrow \ln v + \ln r = \text{cost} \quad \text{ovvero}$$

$$\ln(vr) = \text{cost} \rightarrow vr = \text{cost}$$

L'intensità del vortice, per il teorema di Stokes, considerando  $V$  costante lungo una qualsiasi curva chiusa  $C$ , è:

$$\oint_C \underline{v} \cdot \underline{t} d\underline{C} = \int_S \underline{n} \cdot (\underline{\Omega} \times \underline{v}) d\underline{S} \rightarrow \Gamma = \oint_C \underline{v} \cdot \underline{t} d\underline{C}$$

$$\rightarrow \Gamma = 2\pi r V \rightarrow V = \frac{\Gamma}{2\pi r}$$

i.e. in un campo creato da un vortice, la velocità di ogni particella fluida vede con leffe direttamente proporzionale all'intensità del vortice e inversamente proporzionale alla distanza  $r$  dall'asse del vortice.

### 1° teorema di Helmholtz o Principio di conservazione dei Vortici

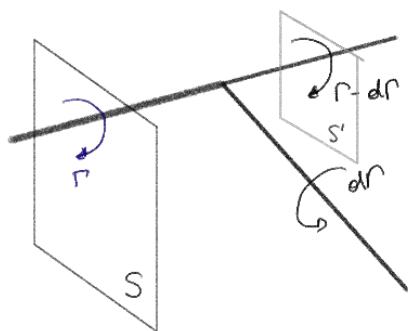
L'intensità di un tubo vorticoso (o filotto vorticoso) è la stessa in tutte le sue sezioni trasversali.

→ Ne consegue che in un fluido ideale un vortice non può estinguersi; o due riunirsi in un solo (quello più forte) o dare fermezza ai limiti.

### 2° teorema di Helmholtz → La circolazione intorno a un tubo vorticoso (o filotto vorticoso) è costante lungo il suo asse.

→ Una notevole conseguenza del 2<sup>o</sup> teorema di Helmholtz è la ripete:  
 il tubo vorticoso non può confluire in intimità in due regioni  
 S e S' a meno che una o più tubi vorticosi di intimità per  
 alle variazioni di circolazione si confrontino o loruso il tubo stesso.

→ risultato verrà ripetuto nelle  
 teorie elencate da Prandtl



■ 3<sup>o</sup> Teorema di Helmholtz - che è stato applicato  
 ed esteso da Kelvin

La circolazione lungo un circuito chiuso delle particelle  
 per le stesse particelle non varia nel tempo.

$$\frac{D\Gamma}{Dt} = 0 \quad (*)$$

La (\*) è valida per i fluidi non visosi. L'entità di forze dissipative  
 (negetre le costanti nel tempo di  $\Gamma$ )